

そして、ステップS1で求めた水平エッジE₀とのヒストグラムデータの中から、最も良く一致する箇所HD₀を求める。このピーグ位置を輪郭候補の現在位置 q_n (n) として選択する。

この差別的実験例2によれば、上記実験例1では单一向の運動をチェックしているものに対し、ヒストグラムデータの運動性をチェックしているものができる。したがって、移動物体の自動検出($E_{0,n} - q_{n-1}$) と並んで、自己参照を求めることが可能である。

機能を実現することができる。

ヒストグラムデータ、HD2 今回の複数のヒストグラムデータ、 q_1, q_2, \dots, q_n 垂直位置、 $q(t_n)$ 今回の複数の垂直位置、 $q(t_{n-1})$ 前回の複数の垂直位置、 S_2 位置、 S_1 路面状況检测するスイッチ、 S_3 動物検出器であることを認識するステップ。

【図9】 従来の自動車用移動体認識装置におけるオブティカルフロー演算の対象となる前回および今回の画像内の小領域を示す説明図である。

【図10】 従来の自動車用移動体認識装置におけるオブティカルフロー演算後に移動が認識された今回の画像内の小領域を示す説明図である。

（図9）

（図10）

データの処理時間および精度の要求に応じて、データの処理時間および精度を求めるために、ヒストограмデータのピーカ位置のヒストグラムの中心から、閾値 C 以上を示す実施例6。

また、上記実施例1では、水平エッジ E_h のヒストグラムデータのピーカ位置のヒストグラムの中心から、閾値 C 以上を示す実施例6。

(付写真の説明)

1. カメラ、5.A. CPU、7. CRT、1.3. 水平エッジ検出部、1.4. 水平エッジ加算手段、c. ヒストグラムデータの閾値、E.a. ヒストグラムデータ、E.b. 平水エッジ、G. 画像信号、HD.1. 前回の複数の輪郭物候航位位置 $Q(t-n)$ として選択したが、前回検出した輪郭物候航位位置 $Q(t-n)$ に最も近い位置にあるヒストグラムデータを今回の輪郭物候航位位置 $Q(t-n)$ としてもよい。また、最も大きい値のヒストグラムデータの位置を輪郭物候航位位置 $Q(t-n)$ としてもよい。また、複数の輪郭物候航位位置を選択して各位置の時間的動きを計測し、その中から移動体を認識するようにしてよい。さらに、図2に示したアルゴリズム以外のアルゴリズムにしてよい。

【図1】この発明の実施例1（請求項1～請求項3に對応）の船體構成を示すブロック図である。

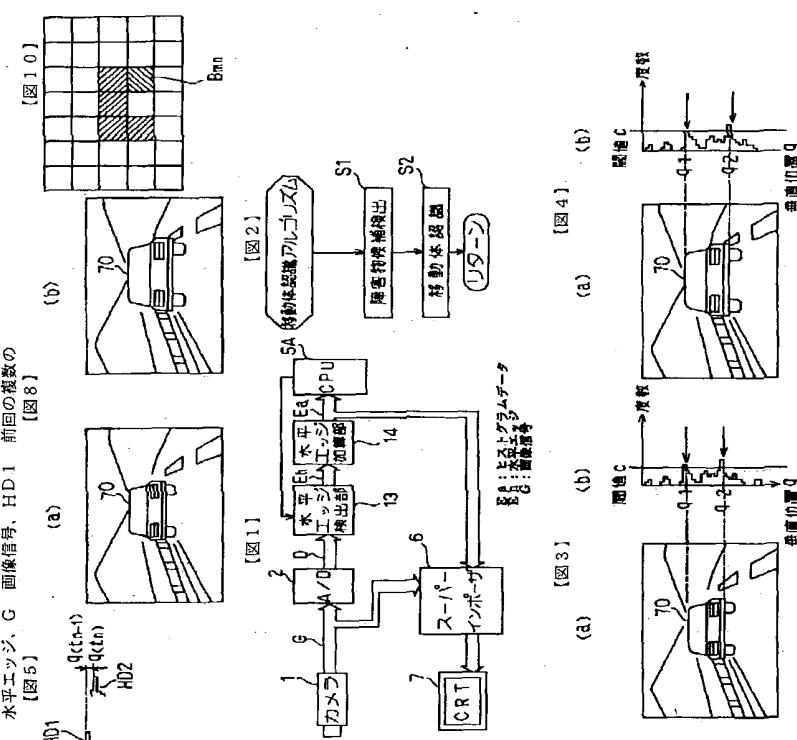
【図2】この発明の実施例による移動体認識アルゴリズムを示すフローチャートである。

【図3】この発明の実施例1による表示画像例およびそのヒストグラムデータを示す説明図である。

【図4】図3の画面から所定時間経過後の表示画像およびそのヒストグラムデータを示す説明図である。

【図 5】この鋭用の実施例2(請求項4に対応)
における複数のヒストグラムデータを示す説明図である

【図 6】一般的な従来の自動車用移動体認識装置



ヒストグラムデータ、HD2 今回の複数のヒストグラムデータ、 q_1 、 q_2 垂直位置、 q (t n) 今
1回の障害物候補位置、 q (t n-1) 前回の障害物候補
S1 障害物候補が移動体であることを認識するステップ。
S2 障害物候補が移動体であることを認識するステップ。

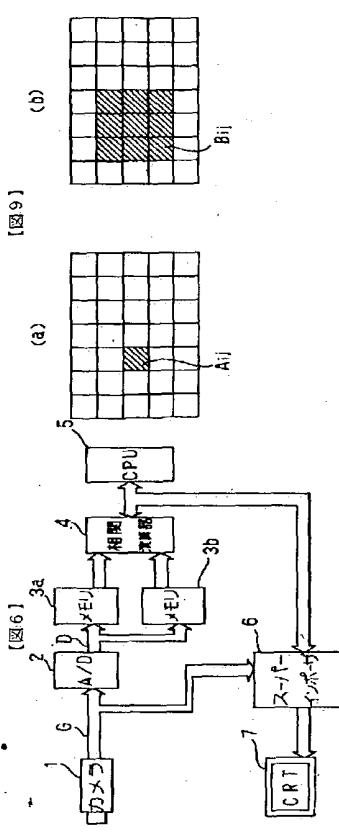
図版内の付記を示す9配列図である。
 (付号の説明)

A schematic diagram of a car's front end. The car is shown from a front-three-quarter perspective, facing right. It is depicted in a light gray color. The background consists of several thick, dark gray diagonal lines representing a fixed barrier or concrete wall. The impact area is indicated by a small white rectangular box on the left side of the front bumper.

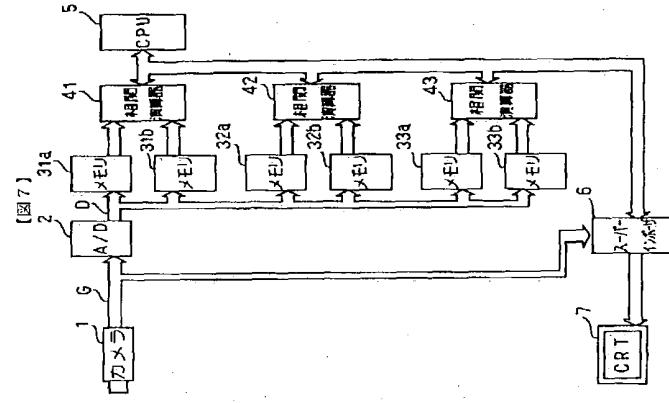
A schematic diagram showing a rectangular component labeled "ス-18". It has two input terminals on the left connected to a central junction point, which then connects to an output terminal on the right. The top edge of the component has a series of small rectangular cutouts.

【図5】 この差明の実施例2（請負用4に對応）における複数のヒストグラムデータを示す説明図である。

【図6】 一般的な従来の自動車用多形体認識装置



注) 本抄録の書誌的事項は初期登録時のデータで作成されています。



【特許的要項の説明】
 【IPC 6】 G01B 11/00; B60R 21/00; G06T 1/00; G06G 1/16; H04N 7/18
 【F I】 G06F 15/62 380:15/70 410
 【識別番号または出願人コード】 000006013
 【出願人/権利者名】 三菱電機株式会社
 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号
 前川 ひろ子
 姫路市千代田町840番地 三菱電機株式会社姫路製作所内
 會我 道照
 【発明/考案者名】
 【代理人】
 【出願形態】 OI